

2. E(scheidia)-Coli-Bakterien/Salmonellen

⋮

• Modellierung: [vgl. Kap. 4.6c]

Mobilitätsmatrix Helix:

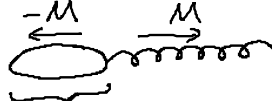
$$\begin{pmatrix} u \\ \Omega \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & D \\ D & B \end{pmatrix} \begin{pmatrix} F \\ M \end{pmatrix}$$

↑ ↓
Geschw. Winkelgesch.

mit $\begin{pmatrix} A & D \\ D & B \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{\gamma\beta - C^2} \begin{pmatrix} \beta & -C \\ -C & \gamma \end{pmatrix}$ (5.7)

Rotationsmotor: $M \neq 0, F = 0 \rightarrow \begin{pmatrix} u \\ \Omega \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ B \end{pmatrix} M$ (5.8)
& Zellkörper

• Effizienz:



Mobilität des
Zellkörpers

$\epsilon = \frac{\text{dissipierte Leistung Zellkörper}}{\text{" " gesamt}} \approx \frac{A_0^{-1} u^2}{BM^2} \approx 1\%$

o.B.

... Fortbewegung bei kleinen Re ist sehr ineffizient!

3. Pantoffeltierchen (engl: paramecium):

4. Opalinus

felder von synchron schlagende Zilien
→ metachronale Wellen!
ursprung: hydrodynam. WW. (s. Kap. 6)
in der Simulation [s. folie]

kurze Flagellen,
gleiches Komprimierung
[s. folie]

5. Amöben: Fortbewegung durch Ausstülpungen (Gestaltsänderung)

6. Afrikan. Trypanosomen:
Spindel-Körper mit distal angelegten Flagellum

7. Flüssigkeitstransport: s. folie


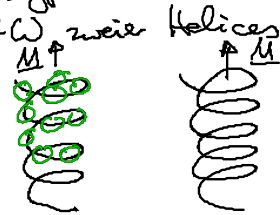
8. Mikrofluidik: s. folie

5.3 Theoretische Studien

- 2 Möglichkeiten:
 - (i) „Lernen von der Natur“ = „top-down“-Zugang
= Verständnis der physikal. Mechanismen
 - (ii) entwickle neue Mechanismen = „bottom-up“-Zugang
berücksichtige Grundprinzipien 5.1

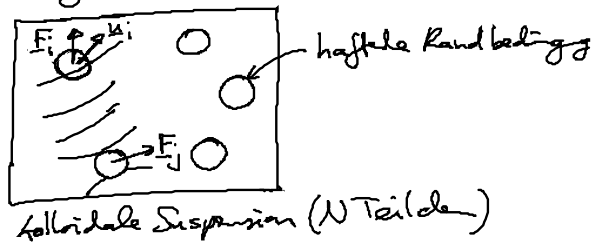
1. linearer Schwimmer: s. Folie
2. Rotator: s. Folie
3. „push me pull you“: s. Folie
4. künstl. Amöbe
Klasse Riemannscher Abbildungen des Einheitskreises
→ optimale Schwimmer
5. „Squimmer“: (engl: to squirm = sich drehen und wackeln)
s. Folie

6. Hydrodynamische Wechselwirkungen (HW)

- Motivation:
 - (i) Kollektive Dynamik von Kolloiden: Was über Strömungsfelder
Bsp: Sedimentation von Teilchen
 - (ii) Polymerdynamik: Kugel-Feder-Modell

 - (iii) Modellierung komplexer Körper über Teilchencluster
→ Effekte durch Strömungsfelder
Bsp: HW zweier Helices
 → Phasensynchronisation

6.1 Einführung

- Problemstellung:



$\rightarrow \underline{u}_i = u_i(F_i, \dots, F_j, \dots)$ \rightarrow kompliziertes Vielteilchenproblem
 \rightarrow Strömungsfelder an den Teilchen

NB: i.f. nur Translationen, keine äußeren Drehmomente
 $\hat{=}$ frei rotierende Teilchen

• Stokes-Gln. linear:

$$\Rightarrow \underline{u}_i = \sum_j \underline{\mu}_{ij} F_j \quad (6.1)$$

$$\underline{\mu}_{ij} = \underline{\mu}_{ij}(x_1, \dots, x_i, \dots, x_j, \dots, x_N) \quad (6.2)$$

... Mobilitätstensoren repräsentieren Vielteilchen- \underline{u}

(i) $\underline{\mu}_{ii}$... Selbstmobilität isoliertes Teilchen: $\underline{\mu}_{ii} = \frac{1}{6\pi\eta a} \underline{1}$ (6.3)

[Kugel: $F_s = 6\pi\eta a v$]

(ii) $\underline{\mu}_{ij}$ ($i \neq j$) ... Kreuz-Mobilitäten

(iii) $\underline{\mu}_{ij}$ bestimmen Kolloiddynamik vollständig!

• Kurzform: $\underline{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_N \end{pmatrix}, F = \begin{pmatrix} F_1 \\ \vdots \\ F_N \end{pmatrix}, \underline{\mu} = \begin{pmatrix} \mu_{11} & \mu_{12} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \mu_{N1} & \dots & \mu_{NN} \end{pmatrix}$ (6.4)

(6.1) $\underline{u} = \underline{\mu} F$ (6.5)

$F = \underline{z} \underline{u}, \underline{z} = \underline{\mu}^{-1}$... Reibungsmatrix (6.6)

• Symmetrie: (o.B.)

$$\underline{\mu} = \underline{\mu}^T \iff \mu_{ij}^T = \mu_{ji} \quad (6.7)$$

("Onsager-Relation")

nichttrivial:



$$u_1^x = \mu_{12}^{xy} F = \mu_{21}^{yx} F = u_2^y !!$$

• dissipierte Leistung:

$$W = \sum_i F_i \cdot u_i \stackrel{(6.4)}{=} F \cdot U$$

$$\rightarrow W = F \cdot \underline{\underline{M}} F = U \cdot \underline{\underline{Z}} U \quad (6.8)$$

$W > 0 \rightarrow \underline{\underline{M}}, \underline{\underline{Z}} \dots$ positiv definit!

6.2 „Punktteilchen“

• Grenzfall: $x_j - x_i = x_{ij}$, $r_{ij} = |x_{ij}| \gg a$... Teilchenradius

• Selbstmobilitäten:

$$\underline{\underline{M}}_{ii} = \frac{1}{6\pi\eta a} \underline{\underline{1}} \quad (6.9)$$

identische Teilchen!

• Kreuzmobilitäten: $\underline{\underline{M}}_{ij}?$

2 Teilchen mit $F_2 = 0$

$E_1 \dots$ „Punktkraft“
→ Stokeslet

$$\underline{\underline{u}}_2 = \underline{\underline{v}}(x_2) = \underline{\underline{O}}(x_2 - x_1) E_1 \quad (6.10)$$

Far-Field für $|x_{ij}| \gg a !!$

$$\rightarrow \underline{\underline{M}}_{ij} = \underline{\underline{O}}(x_i - x_j) \quad (6.11)$$

NB: $\underline{\underline{M}}_{ij} \sim \frac{1}{r_{ij}} \leftrightarrow$ HW sind weitreichend!

• 2-Teilchen - Mobilitätstensor:

$$\underline{\underline{M}} = \begin{pmatrix} \underline{\underline{M}}_{11} & \underline{\underline{M}}_{12} \\ \underline{\underline{M}}_{21} & \underline{\underline{M}}_{22} \end{pmatrix} \text{ positiv definit} \rightarrow r_{12} > \frac{3}{2} a$$

kleiner als
2-Teilchenabstand